ΓΥΑΠ Kaopegpa N°3

Отчет Звицищен с оценкогд

Преподаватель доцент, кандидант флугиат наук X of

Mapel W.H.

Отчет по набораторной работе N5 Крутиньный шаютник.

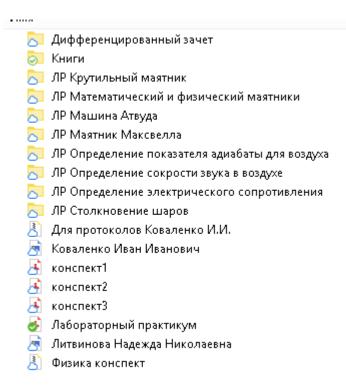
по куреу: ОБЩАЯ ФИЗИКА

vk.com/club152685050 vk.com/id446425943

Работу выполница Студентка

Dougl

Cawam-Memepsypz 20182



CKAYATЬ <a href="https://yadi.sk/d/RqO8HPxTfh0zw">https://yadi.sk/d/RqO8HPxTfh0zw</a>
CKAYATЬ <a href="https://archive.org/details/@guap4736">https://archive.org/details/@guap4736</a> vkclub152685050



# vk.com/club152685050 vk.com/id446425943

Лабораторная регбота N 5 Крутильной шаютник Протокал пригрений.

Студентка группи Tpenagalameus

Tavhuya 1

yapel D.H

Tapamempu nousopol

Tipudop	Tun	Tipegen	guenno	mormoch	En commartinerras
Congregouesp		99,999e			0,0005e

Резуньтаты измерений

are

	18	1 Fridaka	axo,	DIC.	, arc
the last own desired the last own desired	1	14,680	21,753	29,714	27,917
Statement of the last	2	14,681	21,756	29, 709	27,916
	3	14,684	21,752	29,711 -	27, 920
		Tabueya 2			_ T
	Nº	ax be	ave	gunatiantia	p Te
	1	21,801	29,332	24,573	
	2	21,794	29, 324	24,576	
	3	21,796	29, 332	24,572	
					4

Teno 2 a = 50 mi 1250 mm C = 100 ull m = 19682 ron-lo roussemmi -10

a = 40, mm

6 = 60mm

C = 100 ullu

m=18842

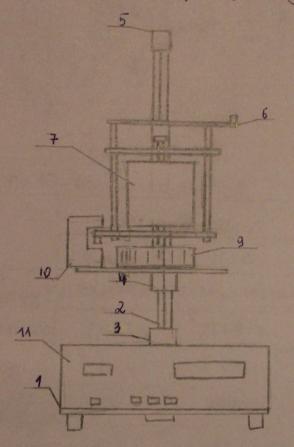
kou-lo nouesauni - 10

Buo1

Loug 02.03.2018

# 1. Цень работы: определение моженов инеруши тен споясной формы.

## 2. Описание латораторной установки



На основании і закрепиена стобка г с трешя кронитейнами 3,4 и 5. Менеду кронитейнами зи 5 kamerilboernes chaubhais nedockoka, k komopoù kpenumes paulica 6, 6 komopoti wough tumb закреписий грузы разной срориы т. На кронштесть 4 xp enemes suermpouseurs, ygepsoulousure pourry & naraushou nouseenu, yniobaie uixaua 9 u opomogament 10, opur engylogut moranegune maismente rousiellus pabrobeius Duermpure exis штат в фотодатешка поетупает на шишиaryngouse a erement houseauni parmousemente b ujurepument nou troke 11 na cendramun noutopas

Tapamempa yemanobku

Tpulop	преден	yena	Cuentuamur.	
Cenyngowep	99,999	0,001e	0,00052	

3. Pasorue apopulgusi Bounculule momenta unepymi:

I = 12 m (02+ 62) (1)

В этой формуле т-масса тема, а анв-дини сторон Высисиемие точныма пперяти кого подветенного шена:

 $I = I_1 \cos G_1 + I_2 \cos G_2 + I_3 \cos G_3$  (2)

B 3 mote opopuyue of, 62 u 63 - your nevery ocen breneyenne u ochem 1,2 u 3.

I = = 1 - 10 (3)

Bamoa popuyre I. - monera mapism nogleen, C-moggio xpyrenme npolocioni, T-nepuos.

C = 4772 tgd (4)

T= t (5), rge t - bremo, n-non-bo nonesemuno

4. Pezzuemanner uzweperun a bornemenne 3aganne 1.

pue.1.

Imeno: a = 0.04 m b = 0.06 m m = 1.884 m

a mlub: a = b = 0.05u c = 0.1um = 1.968v

n = 10 - x01 - 60 x0115 aluite

-		1 meuo		2 m	euo
±1	axb	axe	6xc	axa	axe
вреше, е	21,753 21,75621,752	27,917 27,916 27,920	29,714 29,709 29,711	21,801 21,79021,796	29,332 29,324 29,332
ep nepugo	2,1754	2,7918	2,9711	2,1797	2,9329
Khagpearep.		7,4941	8,8274	4, 7511	8,6019
though	8,1640	18,2120	21,3520	8,2000	20,5000

lly урегорика: Io=6,3.10 чм.ш²; С=121,4721.10 чкг.ш², tg d=10-3

3aganne 2.

t	guarran. 066		
врешь, с 24573	24,576	24,572	
ap nepuog, c	2,4574		
ko nepugo, a	6,0388		
I .10 Years	12,281		

3aganne 3.

cui pue. 1. cos O1 = 0,8165

003 Ga = 0,4082 003 Gb = 0,4082.

I = 12,298.10 (m.m2)

5. Apunepor borrucuema

Jo epopulyne (1): I = 1/12 - 1,884 · (0,042+0,062) = 8,164.10-4(km.112)

To opopulyne (2) I = 8,2.10-4. (0,8165)+20,5.10-4. (0,4082)-2 = 12,2984. 10-4 kg. 112

Jo populy 10(3): I = 6,4721.10 (2,4541)2-6,310-1-18,581.104-6,3104 = 12,281.104 (2)

To epopulyne(4): C = 4.172. tgd = 4.172. 10-3 ≈ 121,472110 4 (12 12)

Jo 90 puyre (5): T= 21,753 c = 2,1753(C)

6. Burnemenne norpenincement.

B gannon pasome ne mues emerce borrerements any radiugo norphimount (m.k. ciiatail jakuciiiioot hepuoga kpyminisuum kontonius om annungth), hosmoury nombre norphimoems pabus encomemamweemed.

6.1.  $\theta_{\tau^2} = 2 \mp \theta_{\tau}$  -enemercamor norpenno est que baggare repussa.

62 Cuemenscamureexact norpermoerts que momenta unepyon.

-IT ( (4712 T2-ID) = - CT2 T-

QT = IT. QT = 121,4721.10-4 2,4574.0,0005 = 4,5612.10-7 = 10,8.10-6

Torga I= 12281.10-6 m.m2

Ly jernou norpenmoeth: I = (1228,1±0,8).10-6 m.m2

7. Bulogu.

Tpogenal amy padomy, un:

построини гразупровогини графия, опреденини шодунь кручения проволожи и построни кручения пустой рашки

- 2) Orpiglillille Mondeix unepyon mena, zampennemoso 6 nogherne koro c houaistro ipaggipolo enoro ipaquia a meopernireera; xx x mosieno equams bobog, ino bovereience no pergupobornous papury u popularion ipusayumenous pabur.
- 3) megyus rpyreme npobonoku e = 121,4721.10-4 muz
- 4) would kpyreum nyemoù peuten Io = 6,3.10 km.m²
- 5) maneux inepyon koeo noglemennoro Tena I=(1228,1±0,8).10° kr. m²

#### Лабораторная работа № 5

#### КРУТИЛЬНЫЙ МАЯТНИК

*Цель работы*: определение моментов инерции тел сложной формы.

### Теоретические сведения

Основное уравнение динамики вращательного движения абсолютно твердого тела записывается в виде

$$I\vec{\epsilon} = \vec{M}$$
. (5.1)

В этом выражении M — равнодействующий момент внешних сил, приложенных к телу, I — момент инерции этого тела,  $\varepsilon$  — его угловое ускорение. Если к телу приложен момент только одной внешней силы, уравнение (5.1) можно переписать в скалярной форме, поскольку равенство двух векторов возможно лишь при равенстве их длин:

$$I\varepsilon = M.$$
 (5.2)

В дальнейшем рассмотрим именно такой случай; исследуемое тело закрепим на упругой проволоке, натянутой вертикально. При повороте тела — маятника на некоторый угол  $\beta$  возникает момент упругих сил M, стремящийся вернуть его в положение равновесия:

$$M = -C\beta. (5.3)$$

Знак минус показывает, что момент сил кручения проволоки стремится вернуть маятник в положение равновесия. Коэффициент пропорциональности C в этом выражении называется модулем кручения проволоки. Учитывая, что угловое ускорение есть вторая производная от угла поворота по времени —  $\varepsilon = d^2\beta/dt^2$ , основное уравнение динамики вращательного движения переписывается в виде

$$\frac{d^2\beta(t)}{dt^2} + \frac{C}{I} \cdot \beta(t) = 0.$$
 (5.4)

Получилось дифференциальное уравнение, связывающее угол отклонения маятника, как функцию времени, со второй произ-

водной этой функции по времени. Это уравнение аналогично дифференциальному уравнению гармонических колебаний пружинного маятника

$$x''(t) + \omega^2 x(t) = 0 {(5.5)}$$

с циклической частотой 
$$\omega = \sqrt{C/I}$$
. (5.6)

Следовательно, тело будет совершать гармонические колебания

$$\beta(t) = \beta_m \cos\left(\frac{2\pi t}{T} + \varphi_0\right) \tag{5.7}$$

с периодом

$$T = 2\pi \sqrt{I/C}.$$
 (5.8)

Уравнение (5.7) содержит две константы – амплитуду  $\beta_m$  и начальную фазу  $\phi_0$ , которые определяются из начальных условий.

Если период крутильных колебаний известен, то с его помощью можно найти момент инерции тела:

$$I = \frac{C}{4\pi^2}T^2. \tag{5.9}$$

Именно таким образом определяются моменты инерции твердых тел в настоящей работе. Поскольку исследуемое тело закреплено на подвеске, в левой части этого уравнения величину I нужно заменить суммой моментов инерции тела I и подвески  $I_0$ . В итоге получаем:

$$I = \frac{C}{4\pi^2} \cdot T^2 - I_0. \tag{5.10}$$

Для того, чтобы воспользоваться этой формулой, нужно знать значения двух констант: момента инерции подвески  $I_o$  и модуля кручения проволоки C. Эти значения можно определить, измерив периоды крутильных колебаний нескольких тел с известными моментами инерции, отложив эти данные на графике I от  $T^2$ , и проведя через них прямую линию, как это показано на рис. 5.1.

График, построенный по набору экспериментальных точек, называется градуировочным. В нашем случае он представляет собой прямую линию с угловым коэффициентом  $\mathrm{tg}\alpha = C/(4\pi^2)$  отсекающую на вертикальной оси отрезок –  $I_0$ . Именно так графически находится эта величина. Найдя экспериментально угловой коэффициент градуировочной прямой  $k=\mathrm{tg}\alpha$ , можно найти модуль кручения проволоки

$$C = 4\pi^2 \operatorname{tg}\alpha. \tag{5.11}$$

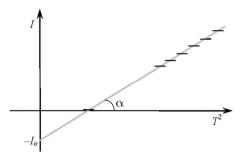


Рис. 5.1. Градуировочный график

Теперь, когда оба параметра уравнения (5.10) найдены, и градуировочный график построен, момент инерции любого твердого тела, закрепленного в подвеске, может быть легко вычислен или найден графически по измеренному периоду крутильных колебаний.

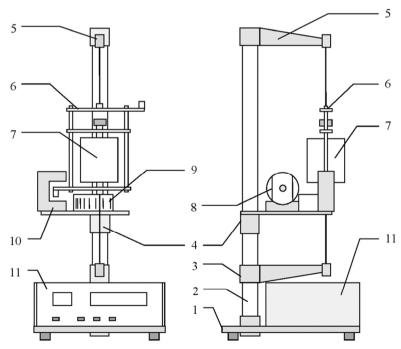


Рис. 5.2. Внешний вид лабораторной установки

#### Лабораторная установка

Внешний вид установки приведен на рис. 5.2. На основании 1 закреплена стойка 2 с тремя кронштейнами 3, 4 и 5. Между кронштейнами 3 и 5 натягивается стальная проволока к которой крепится рамка 6, в которой могут быть закреплены грузы разной формы 7. На кронштейне 4 крепятся электромагнит 8, удерживающий рамку в начальном положении, угловая шкала 9 и фотодатчик 10, фиксирующий прохождение маятником положения равновесия. Электрический сигнал с фотодатчика поступает на миллисекундомер и счетчик колебаний, расположенные в измерительном блоке 11 на основании прибора 1.

Установка включается нажатием кнопки "Сеть". Кнопка "Сброс" обнуляет показания секундомера и счетчика колебаний. Кнопка "Пуск" отключает электромагнит. Секундомер и счетчик колебаний запускаются при первом после нажатии кнопки "Пуск" пересечении оси фотодатчика. Выключаются эти приборы нажатием кнопки "Стоп" после окончания очередного колебания.

### Задания и порядок их выполнения

До начала измерений следует ознакомиться с установкой, научиться надежно закреплять грузы, чтобы они не проскальзывали в рамке во время колебаний, и правильно измерять период крутильных колебаний. Для измерения периода нужно во время колебаний маятника нажать кнопку "Пуск", после чего включатся миллисекундомер и счетчик колебаний. Когда на счетчике появится цифра 9, нужно нажать кнопку "Стоп". В таком случае прибор измерит время 10 полных колебаний и найти их средний период будет очень просто. Описанная процедура позволяет определять период крутильных колебаний с систематической погрешностью  $\theta_T = 0,0005$  с.

 $3a\partial a + ue \ 1$ . Построение градуировочного графика. Определение модуля кручения проволоки и момента инерции пустой рамки.

Для выполнения этого задания нужно измерить периоды крутильных колебаний рамки с закрепленными в ней телами, моменты инерции которых известны. В качестве таких тел в настоящей работе могут быть использованы параллелепипеды. Моменты инерции этих тел относительно разных осей указаны на рис. 5.3.

Кроме этих тел следует измерить период колебаний пустой рамки, считая, что в ней закреплено тело с моментом инерции, равным нулю.

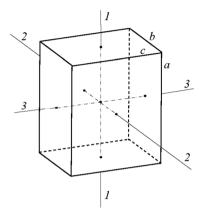


Рис. 5.3. Моменты инерции параллелепипеда

Нужно провести измерения периодов колебаний для разных тел и рассчитать их моменты инерции. Результаты измерений и вычислений нужно отложить на графике I от  $T^2$ , как это показано на рис. 5.1. График нужно строить на листе миллиметровой бумаги, форматом A4 или больше.

$$I_1 = \frac{1}{12}m(b^2 + c^2), \ I_2 = \frac{1}{12}m(a^2 + c^2), \ I_3 = \frac{1}{12}m(a^2 + b^2).$$
 (5.12)

Около каждой точки нужно отложить систематическую погрешность измерения квадрата периода

$$\theta_{T^2} = 2T\theta_T, \tag{5.13}$$

систематическую погрешность моментов инерции, вычисленных по формулам (5.12), учитывать и откладывать на графике не нужно.

Через получившийся набор точек следует провести прямую линию и по ее параметрам найти момент инерции пустой подвески и модуль кручения проволоки. Провести стандартную обработку графика и найти погрешности найденных из этого графика величин. Нужно иметь в виду, что случайные ошибки в этом опыте

связаны, в первую очередь, со слабой зависимостью периода крутильных колебаний от амплитуды. Определять их не имеет смысла.

Задание 2. Определение моментов инерции сложных тел.

По указанию преподавателя это задание может выполняться в одном из перечисленных вариантов:

определение момента инерции тела по градуировочному графику. вычисление момента инерции тела по теоретической формуле.

В обоих случаях полученные от преподавателя тела следует надежно закрепить в подвеске, измерить периоды их крутильных колебаний и вычислить величины  $T^2$  и  $\theta_{T2}$  По графику или по формуле (5.10) найти момент инерции тела сложной формы и его систематическую погрешность. Случайную погрешность в данной работе определять не имеет смысла, поэтому, полная погрешность равна систематической.

Телами с неизвестными моментами инерции в этом задании могут быть тела как неправильной, так и правильной геометрической формы. Последние закрепляются в подвеске косо, так чтобы ось вращения проходила через центр тяжести не параллельно ребрам.

 $\it 3adanue~3.$  Теоретическое вычисление моментов инерции косо подвешенных тел.

Для выполнения этого задания нужно взять параллелепипед, который использовался для построения градуировочной прямой. Его моменты инерции относительно осей, проходящих через центр параллельно ребрам  $I_1,\ I_2,\ I_3$  известны. Если же ось вращения проходит через центр тяжести тела и образует с первой ось угол  $\delta_1,$  со второй  $\delta_2,$  а с третьей  $\delta_3,$  то момент инерции этого тела относительно такой оси можно вычислить по формуле

$$I = I_1 \cos^2 \delta_1 + I_2 \cos^2 \delta_2 + I_3 \cos^2 \delta_3. \tag{5.14}$$

По известным длинам ребер нужно вычислить косинусы трех углов, рассчитать момент инерции по этой формуле и сравнить результат с полученным во втором задании.

#### Контрольные вопросы

- 1. Как записывается основное уравнение динамики для поступательного и для вращательного движений?
  - 2. Что называется моментом инерции абсолютно твердого тела?
  - 3. Что называется модулем кручения проволоки?
  - 4. Когда возникают незатухающие крутильные колебания?
  - 5. Что называется градуировочным графиком? Как он строится?
  - 6. Почему в настоящей работе градуировочная линия прямая?
- 7. Как найти неизвестный момент инерции тела по градуировочному графику?
- 8. По известным длинам ребер вычислите величины  $\cos \delta_1$ ,  $\cos \delta_2$  и  $\cos \delta_3$ , для всех возможных "косых" осей.